

Japan Patent Office  
Utility Model Laying-Open Gazette

Utility Model Laying-Open No. 64-42888  
Date of Laying-Open: March 14, 1989  
International Class(es):  
B25J 15/08  
17/02  
B65H 3/32  
5/14  
B66C 1/28

---

Title of the Invention: Robot Hand  
Utility Model Appln. No. 62-138993  
Filing Date: September 10, 1987  
Inventor(s): Wataru SAKUMA  
Applicant(s): NEC Corporation

\* \* \* \* \*

What is claimed is:

A robot hand comprising: a shaft supported on a linear bearing, a coil spring through which the shaft passes, a universal joint having an end secured to an end of the shaft, a swing base to which the other end of the universal joint is secured, a block supported on two lateral ends of the swing base by a linear guide that is horizontally slidable, needles secured to the block, facing each other and extending inwardly in the horizontal direction, and a cylinder driving said block in the horizontal direction.

⑨ 日本国特許庁 (JP) ⑩ 実用新案出願公開  
 ⑪ 公開実用新案公報 (U) 昭64-42888

⑫ Int. Cl.  
 B 25 J 15/08  
 17/02  
 B 65 H 3/32  
 5/14  
 B 66 C 1/28

識別記号 廳内整理番号  
 8611-3F  
 G-8611-3F  
 8310-3F  
 A-7539-3F  
 D-8408-3F

⑬ 公開 昭和64年(1989)3月14日  
 審査請求 未請求 (全2頁)

⑭ 考案の名称 ロボットハンド

⑮ 実 頼 昭62-138993  
 ⑯ 出 頼 昭62(1987)9月10日

⑰ 考案者 佐久間直 東京都港区芝5丁目33番1号 日本電気株式会社内  
 ⑱ 出願人 日本電気株式会社 東京都港区芝5丁目33番1号  
 ⑲ 代理人 弁理士 内原晋

⑳ 実用新案登録請求の範囲

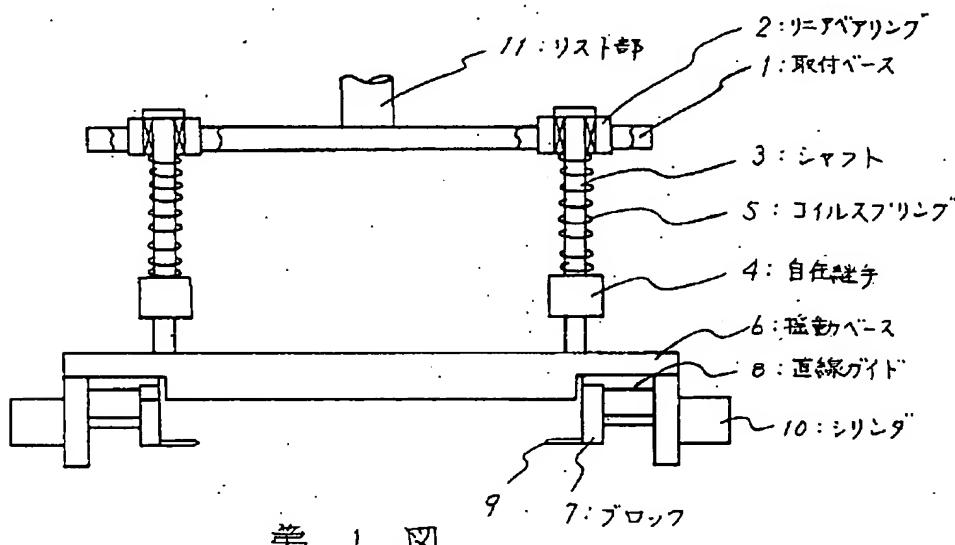
リニアベアリングに支持されたシャフトと、該シャフトが貫通しているコイルスプリングと、前記シャフト端に固定された自在継手と、該自在継手の他端が固定されている揺動ベースと、該揺動ベース両端に水平方向に摺動可能な直線ガイドで支持されたプロックと、該プロックに固定され互いに向きあつて水平に内側を向いている針と、前記プロックを水平方向に駆動するシリンダとを有するロボットハンド。

図面の簡単な説明

第1図は本考案の正面図、第2図は本考案の動

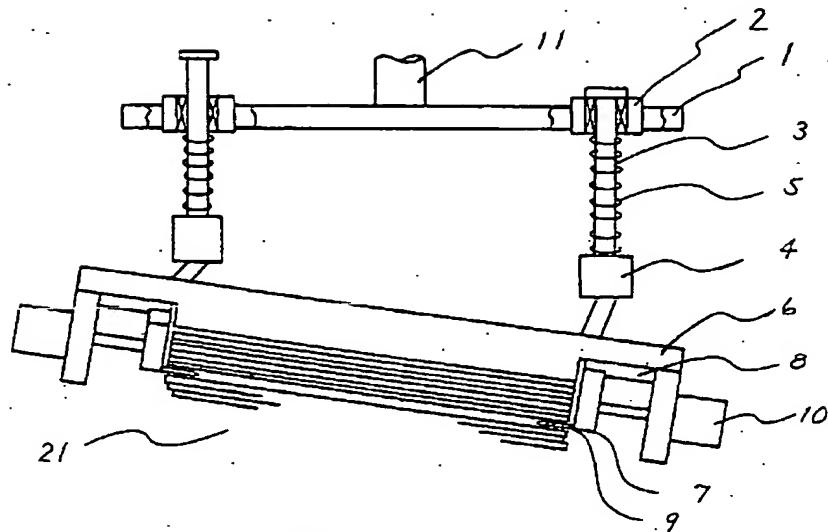
作説明図、第3図は従来の平行開閉チャックのハンドの正面図、第4図は従来の吸着ハンドの正面図である。

1……取付ベース、2……リニアベアリング、  
 3……シャフト、4……自在継手、5……コイル  
 スプリング、6……揺動ベース、7……プロック、  
 8……直線ガイド、9……針、10……シリ  
 ンダ、11……ロボットリスト部、21……段ボ  
 ールシート、31……吸着パッド。

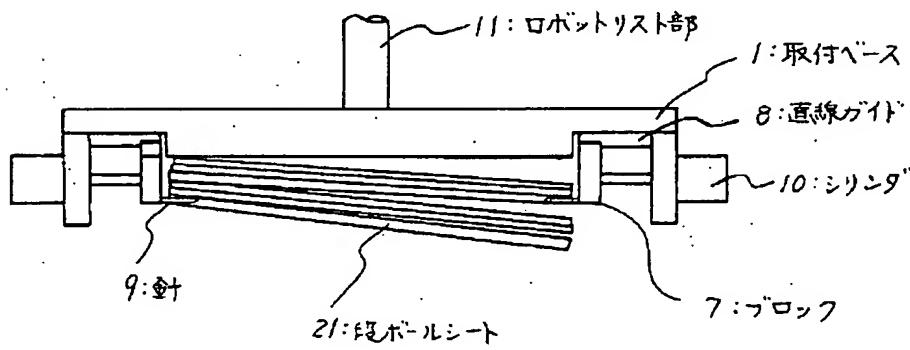


第 1 図

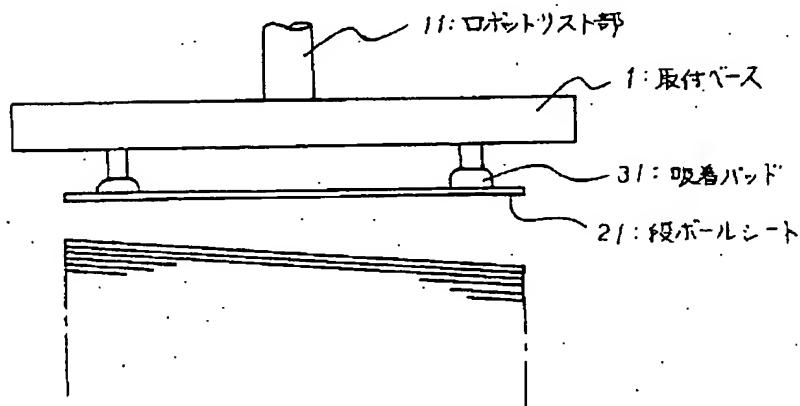
BEST AVAILABLE COPY



第 2 図



第 3 図



第 4 図